

ABAR04

Basic 機型 ● 單軸機器人

● 推桿型



訂購型號

ABAR04							EP-01				
主機	導程指定	形狀	馬達規格	行程	電纜長度 ^{※1}	電纜取出方向	驅動器	驅動器：馬達功率	再生裝置 ^{※2}	輸入輸出選擇	電池 ^{※3}
	12: 12 mm 6: 6 mm	S: 直線型 R: 右轉折 L: 左轉折	S: 標準 / 無制動器 BK: 標準 / 有制動器 BL: 無電池絕對資料備份 / 無制動器 BKBL: 無電池絕對資料備份 / 有制動器	50~500 (50 mm 間距)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: 馬達後方 F: 馬達前方	EP-01	A10: 200W以下	空白: 無 R: 有EP-RU	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有 N: 無

- ※1. 機器人電纜為耐彎曲電纜。
- ※2. 垂直使用的行程為 250mm 以上時，需要再生裝置。
- ※3. 馬達規格為標準 (S、BK) 規格時，需要選擇有無電池。

基本規格

馬達輸出 AC	50 W	
重複定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	
減速機構	轉造滾珠螺桿φ10 (C7 級)	
行程	50 mm~500 mm (50 mm 間距)	
最高速度 ^{※2}	720 mm/sec	360 mm/sec
滾珠螺桿導程	12 mm	6 mm
最大可搬運荷重	水平	15 kg
	垂直	3 kg
最大推進力	水平	83 N
	垂直	5 kg
推桿不旋轉精度	±0°	
主機最大截面外形	W 44 mm × H 46 mm	
全長	直線型	ST + 326.5 mm
	轉折	ST + 245 mm
位置檢測器	絕對編碼器 無電池絕對編碼器	
解析度	23 位	
使用環境溫度、濕度	0~40 °C: 35~80 %RH (無結露)	

- ※1. 單方向的重複定位精度
- ※2. 移動距離短時，受動作條件的影響，有時可能無法達到最高速度。
有效行程超過 300mm 時，根據動作區域不同，可能會出現滾珠螺桿共振的情況。(危險速度)
此時請參考表中所示的最高速度，對速度進行下調。
- ※ 加速度 / 減速度請參閱 P.135。

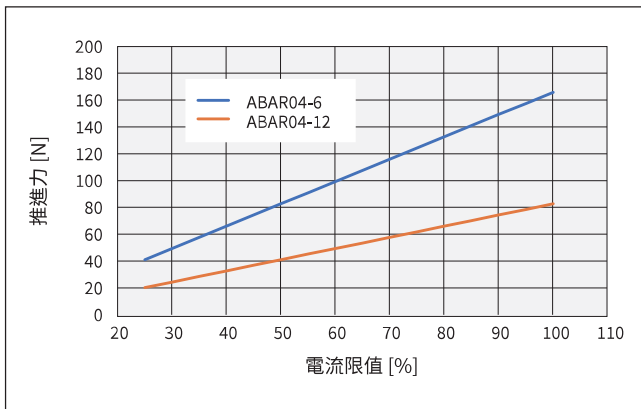
適用控制器

控制器	運行方法
EP-01	點位跟蹤 / 遠端命令

推進力 (參考值)

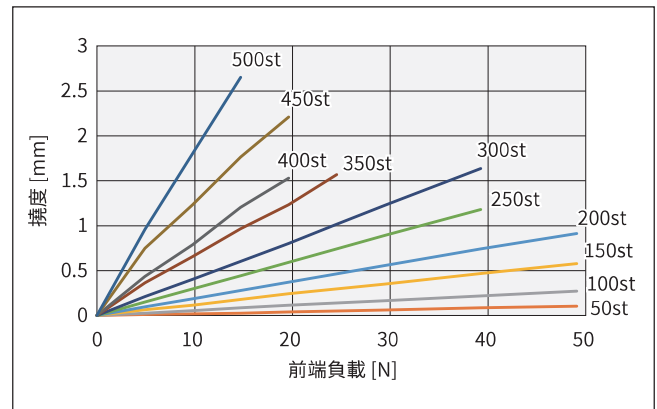
推進運作時的推進力，請參照下述圖表。

※ 可執行時間 (推進判定時間)，取決於電流限值。請在不發生超負荷錯誤的條件下使用。



推桿撓度 (參考值)

各行程的撓度請參照下述圖表。



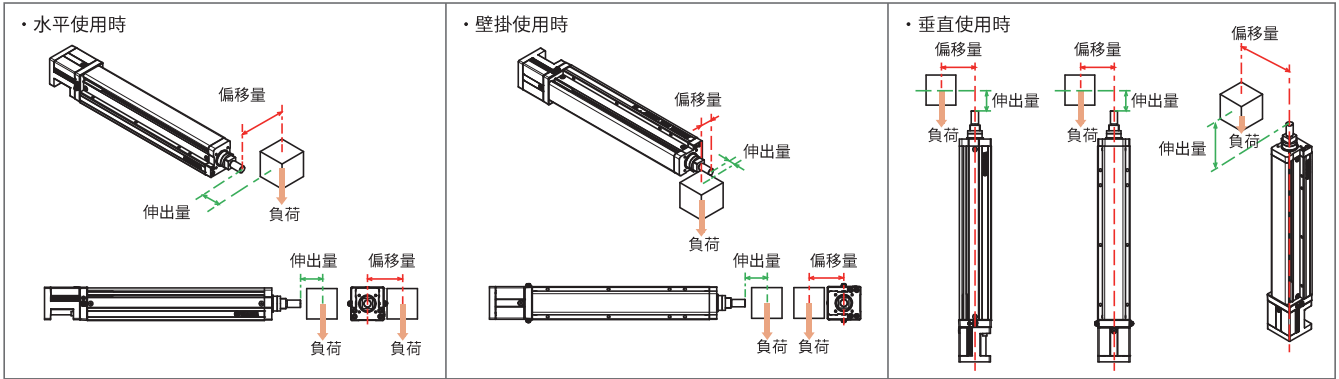
由此確認



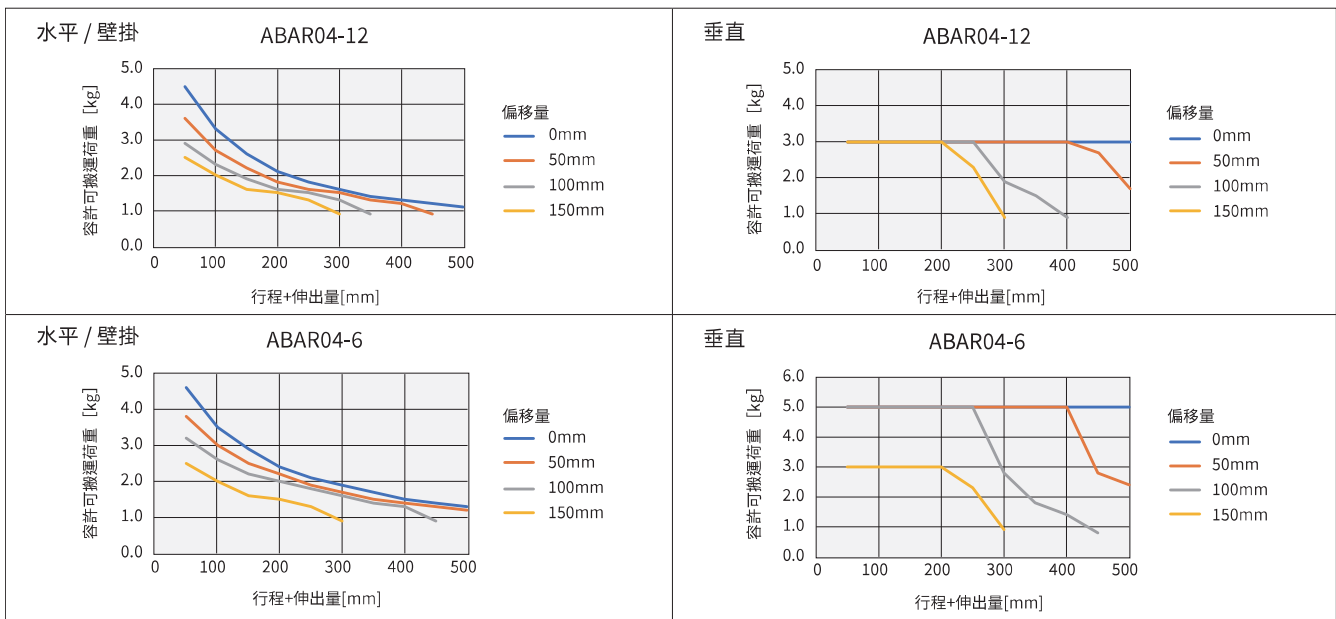
▶ 在本公司會員網站上，可輕鬆進行週期時間模擬。詳情請參閱 P.12。

容許可搬運荷重

各偏移量的容許可搬運荷重,請參照下述圖表。



※1.如搬運荷重超過以下重量時,請使用外置支撐導桿。
為了避免對推桿施加不必要的負荷,請靈活安裝支撐導桿。
※2.導桿壽命為 5000km 時的值。



特色

Basic 機型 (標準型) LBAS

Advanced 機型 (進階型) LGXS

Basic 機型 (標準型) LBAR

Basic 機型 (標準型) ABAS

Advanced 機型 (進階型) AGXS

Basic 機型 (標準型) ABAR

加減速度 / 減速度容許慣性力矩

選配件

輔助器 / 輔助器 EP-01

特色

Basic 機型
LBAS

Advanced 機型
LGXS

Basic 機型
LBAR

Basic 機型
ABAS

Advanced 機型
AGXS

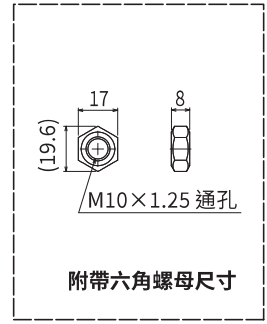
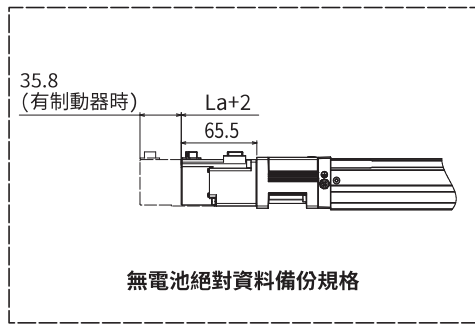
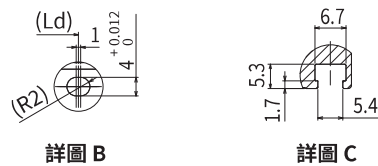
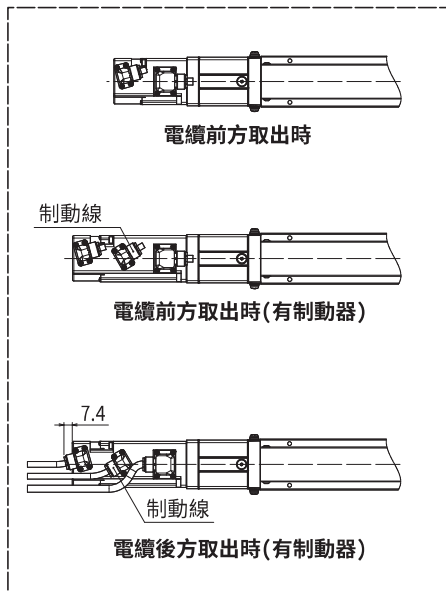
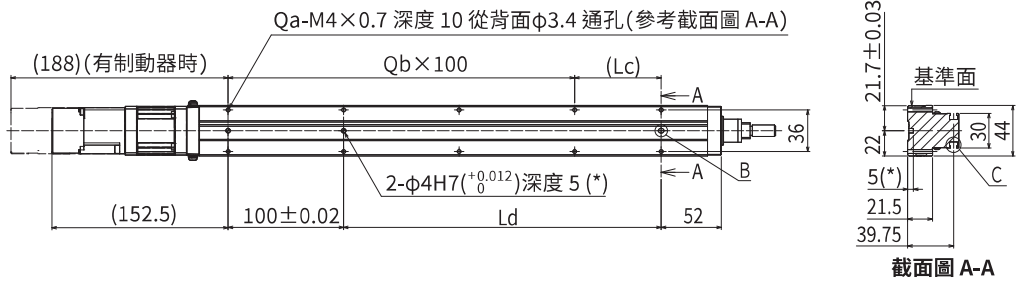
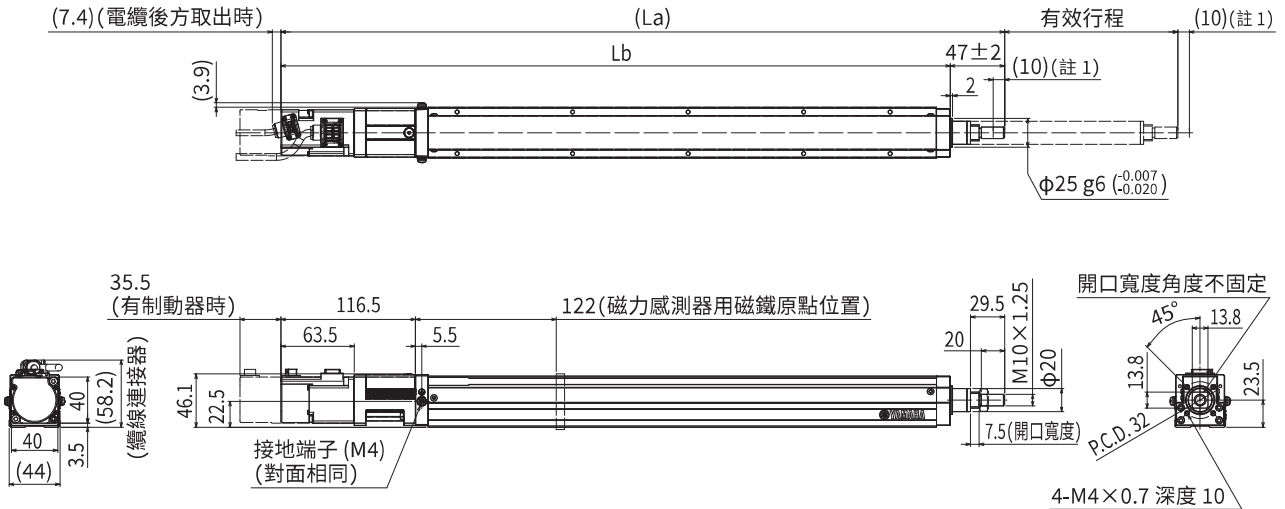
Basic 機型
ABAR

加裝速度/減速度
容許慣性力矩

選配件

直軸傳動
EP-01

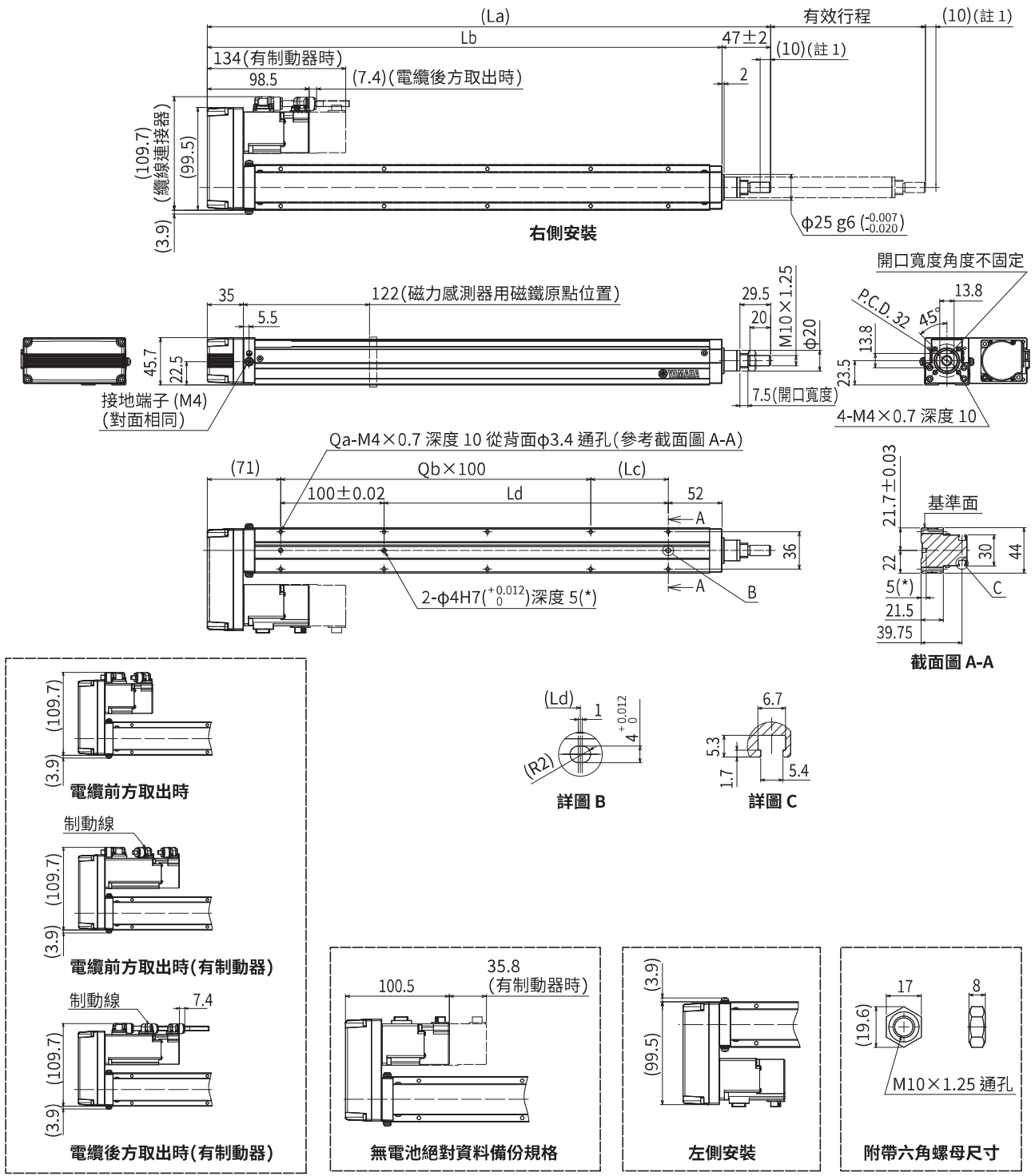
ABAR04 直線型 (S)



- 註1. 從兩端到機械限位器限停的位置。
 - 註2. 變更原點復歸方向時, 必須變更參數。(標準為馬達側原點)
 - 註3. 用安裝通孔對主機安裝時, 推薦使用桿長為<<30 mm 以上>>的內六角螺栓<M3×0.5>。
 - 用安裝螺孔對主機安裝時, 推薦使用桿長為<<台架厚度 +10mm 以下>>的內六角螺栓<M4×0.7>。
 - 註4. 有制動器馬達時, 主機重量增加 0.2kg。
 - 註5. 機器人電纜的最小彎曲半徑為固定: R30 / 耐彎曲: R50(取出方向因規格而異)
 - 註6. 供油用噴嘴(推薦)(詳情參閱 P.143)
- 零件編號: KFU-M3861-00

有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5
Lb	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
主機重量 (kg) ^(註4)	1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8
最高速度 (mm/sec)	導程 12									
	導程 6									
	速度設定									
						648	504	396	324	
						324	252	198	162	
						90%	70%	55%	45%	

ABAR04 轉折 (R/L)



註1. 從兩端到機械限位器限停的位置。
 註2. 變更原點復歸方向時，必須變更參數。(標準為馬達側原點)
 註3. 用安裝通孔對主機安裝時，推薦使用桿長為<<30mm 以上>>的內六角螺絲<M3×0.5>。
 用安裝螺孔對主機安裝時，推薦使用桿長為<<台架厚度+10mm 以下>>的內六角螺絲<M4×0.7>。
 註4. 有制動器馬達時，主機重量增加 0.2kg。
 註5. 機器人電纜的最小彎曲半徑為固定：R30 / 耐彎曲：R50。取出方向因規格而異。
 註6. 供油用噴嘴(推薦)(詳情參閱 P.143)
 零件編號：KFU-M3861-00

有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
Lb	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
主機重量 (kg) ^(註4)	1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	
最高速度 (mm/sec)	導程 12	720					648	504	396	324	
	導程 6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

特色
 Basic 機型 LBAS
 Advanced 機型 LGXS
 Basic 機型 LBAR
 Basic 機型 ABAS
 Advanced 機型 AGXS
 Basic 機型 ABAR
 加速度/減速度
 容許慣性力矩
 選配件
 雙軸線性/旋轉器
 EP-01